



Ministero delle Attività Produttive

Direzione Generale per lo Sviluppo Produttivo e la Competitività

Ufficio Italiano Brevetti e Marchi

Ufficio G2

Autenticazione di copia di documenti relativi alla domanda di brevetto per: Invenzione Industriale

N. TO2003 A 000142



Si dichiara che l'unità copia è conforme ai documenti originali
depositati con la domanda di brevetto sopraspecificata, i cui dati
risultano dall'accusato processo verbale di deposito.

CERTIFIED COPY OF
PRIORITY DOCUMENT

30 MAR. 2004

Rom

IL FUNZIONARIO

Dr.ssa Paola Giuliano

BEST AVAILABLE COPY

AL MINISTERO DELL'INDUSTRIA DEL COMMERCIO E DELL'ARTIGIANATO
UFFICIO ITALIANO BREVETTI E MARCHI - ROMA

Caso 02-CA-422/GC

Ns.Rf.2/5552

MODULO A

marca
da
bollo

DOMANDA DI BREVETTO PER INVENZIONE INDUSTRIALE, DEPOSITO RISERVE, ANTICIPATA ACCESSIBILITÀ AL PUBBLICO

A. RICHIEDENTE (I)

1) Denominazione **STMICROELECTRONICS S.R.L.**

Residenza **AGRATE BRIANZA (MI)**

No.

SR

2) Denominazione _____

codice _____

0,0,9,5,1,9,0,0,9,6,8

Residenza _____

codice _____

B. RAPPRESENTANTE DEL RICHIEDENTE PRESSO L'U.I.B.M.

cognome e nome **CERBARO Elena e altri**

cod. fiscale _____

denominazione studio di appartenenza **L'STUDIO TORTA S.r.l.**

via **Viotti**

n. **0,00,9**

città **TORINO**

cap **1,0,1,2,1** (prov) **T.O**

C. DOMICILIO ELETTIVO destinatario _____

via _____

n. _____

città _____

cap _____

(prov) _____

D. TITOLO

classe proposta (sez/cl/scl) _____

gruppo/sottogruppo _____

DISPOSITIVO INERZIALE MULTIDIREZIONALE A SOGLIA MULTIPLA

ANTICIPATA ACCESSIBILITÀ AL PUBBLICO: SI NO

SE Istanza: DATA **1/1/03**

N° PROTOCOLLO **1/1/03**

E. INVENTORI DESIGNATI cognome nome

cognome nome

1) **ILASALANDRA Ernesto**

3) _____

2) **PASOLINI Fabio**

4) _____

F. PRIORITÀ

nazione o organizzazione _____

tipo di priorità _____

numero di domanda _____

data di deposito _____

allegato

S/R

SCIOLGIMENTO RISERVE

Data _____

N° Protocollo _____

G. CENTRO ABILITATO DI RACCOLTA COLTURE DI MICRORGANISMI, denominazione _____

H. ANNOTAZIONI SPECIALI



DOCUMENTAZIONE ALLEGATA

N. es.

- Doc. 1) **PROV** n. pag. **1,2,3** rassunto con disegno principale, descrizione e rivendicazioni (obbligatorio 1 esemplare)
- Doc. 2) **PROV** n. tav. **0,3** disegno (obbligatorio se citato in descrizione, 1 esemplare)
- Doc. 3) **RIS** lettera d'incarico, procura o riferimento procura generale
- Doc. 4) **RIS** designazione inventore
- Doc. 5) **RIS** documenti di priorità con traduzione in italiano
- Doc. 6) **RIS** autorizzazione o atto di cessione
- Doc. 7) nominativo completo del richiedente

8) attestati di versamento, totale Euro **Duecentonovantuno/80**

obbligatorio

COMPILATO IL **2,8,0,2,2,0,0,3,**

FIRMA DEL (I) RICHIEDENTE (I)

CONTINUA SINO **NO**

CERBARO Elena

DEL PRESENTE ATTO SI RICHIEDE COPIA AUTENTICA SINO **S.I.**

CAMERA DI COMMERCIO IND. ART. AGR. DI

TORINO

codice **0,1,**

VERBALE DI DEPOSITO NUMERO DI DOMANDA **T0 2003A 000142**

L'anno **duemilatre**

, il giorno **ventotto**

, del mese di **Febbraio**

Il (I) richiedente (I) sopraindicato (I) ha (hanno) presentato a me sottoscritto la presente domanda, corredata de n. **0,0** fogli aggiuntivi per la concessione del brevetto sopriportato.

I. ANNOTAZIONI VARIE DELL'UFFICIO ROGANTE

IL DEPOSITANTE

STUDIO TORTA s.p.a.



CAMERA DI COMMERCIO
INDUSTRIA ARTIGIANATO E AGRICOLTURA
DI TORINO

timbro
dell'ufficio

Silvana BUSSO
CATEGORIA D
L'UFFICIALE ROGANTE

BEST AVAILABLE COPY

NUMERO DOMANDA

10 2003A000142

NUMERO BREVETTO

DATA DI DEPOSITO 12.8.02, 20.03

DATA DI RILASCIO 11.11.11

A. RICHIENDENTE (I)

Denominazione STMICROELECTRONICS S.R.L.

Residenza AGRATE BRIANZA (MI)

D. TITOLO

DISPOSITIVO INERZIALE MULTIDIREEZIONALE A SOGLIA MULTIPLA

Classe proposta (sez./cl./scl.)

(gruppo/sottogruppo)

L. RIASSUNTO

Dispositivo inerziale multidirezionale avente una pluralità di assi preferenziali di rilevamento (X, Y) e includente: sensori inerziali (11, 12), sensibili ad accelerazioni dirette parallelamente agli assi preferenziali di rilevamento (X, Y); stadi di trasduzione (14, 15), accoppiati ai sensori inerziali (11, 12) e fornenti una pluralità di segnali di accelerazione ($|A_{x0}|$, $|A_{y0}|$) correlati ciascuno a un'accelerazione parallela a un rispettivo asse preferenziale di rilevamento (X, Y); un primo circuito di confronto (21, 24, 30), collegato agli stadi di trasduzione (14, 15) e fornente un prefissato valore logico (R, alto) quando almeno uno dei segnali di accelerazione ($|A_{x0}|$, $|A_{y0}|$) è maggiore di una rispettiva soglia superiore (X_H , Y_H); il dispositivo include, inoltre, un secondo circuito di confronto (22, 23, 29), collegato agli stadi di trasduzione (14, 15) e al primo circuito di confronto (21, 24, 30) per fornire il prefissato valore logico (R, alto) quando ciascuno dei segnali di accelerazione ($|A_{x0}|$, $|A_{y0}|$) è maggiore di una rispettiva soglia inferiore (X_L , Y_L), che è minore della rispettiva soglia superiore (X_H , Y_H).

M. DISEGNO

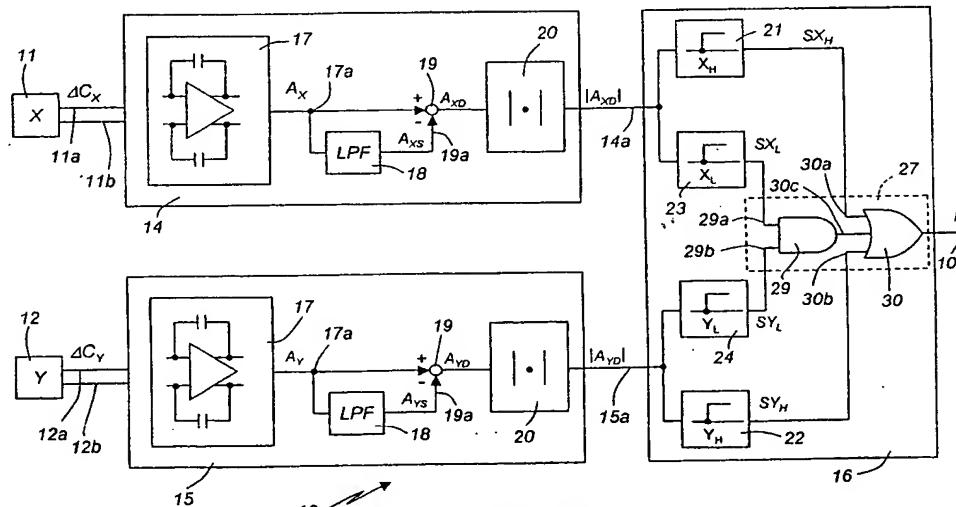


Fig.3

CAMERA DI COMMERCIO
INDUSTRIA ARTIGIANATO E AGRICOLTURA
DI TORINO

D E S C R I Z I O N E

del brevetto per invenzione industriale

di STMICROELECTRONICS S.R.L.

di nazionalità italiana,

con sede a 20041 AGRATE BRIANZA (MILANO) - VIA C. OLIVETTI, 2

Inventori: LASALANDRA Ernesto, PASOLINI Fabio

28 FEB. 2003

*** *** ***

10 2003A 000142

La presente invenzione si riferisce ad un dispositivo inerziale multidirezionale a soglia multipla.

Sono noti dispositivi inerziali multidirezionali (inertial switches) che rilevano le accelerazioni dovute a forze agenti lungo almeno due direzioni indipendenti e forniscono un segnale di riconoscimento quando le componenti di una forza secondo una di tali direzioni indipendenti supera una prefissata soglia. In particolare, sono attualmente disponibili dispositivi inerziali basati su sensori inerziali micro-elettromeccanici o sensori inerziali MEMS (dall'inglese "Micro-Electro-Mechanical System"); vantaggiosamente, i sensori inerziali MEMS hanno alta sensibilità, ingombro contenuto e, soprattutto, consumi praticamente trascurabili.

Come è noto, un sensore inerziale MEMS comprende un corpo fisso e una massa mobile, fra loro collegati mediante elementi elastici di sospensione, che consen-

CR23400 Elenco
liscrizione Albo nr 426/BM

tono un movimento relativo della massa mobile rispetto al corpo fisso secondo prefissati gradi di libertà, rotatori o traslatori. Di conseguenza, una forza agente sul sensore inerziale (o, in modo equivalente, l'accelerazione dovuta all'applicazione di tale forza) causa uno spostamento della massa mobile rispetto al corpo fisso in accordo con i gradi di libertà consentiti dagli elementi elastici di sospensione. Inoltre, a tali gradi di libertà corrispondono rispettivi assi preferenziali di rilevamento del sensore inerziale: in pratica, lo spostamento della massa mobile rispetto al corpo fisso è massimo quando la direzione di una forza (o di un momento, nel caso di sensori rotazionali) agente sul sensore è diretta parallelamente a un asse preferenziale di rilevamento.

Normalmente, un dispositivo inerziale multidirezionale può comprendere un sensore inerziale MEMS avente almeno due gradi di libertà traslatori (e quindi due assi preferenziali di rilevamento), oppure almeno due sensori aventi un grado di libertà traslatorio e rispettivi assi preferenziali di rilevamento non coincidenti e preferibilmente ortogonali. Come accennato in precedenza, un impulso di riconoscimento viene generato ogni volta che la componente di un'accelerazione secondo uno degli assi preferenziali di rilevamento supera

CEZARO Elmo
iscrizione Albo n° 426/BM

una soglia prefissata. Inoltre, la soglia è preferibilmente la stessa per tutti gli assi.

I dispositivi inerziali noti soffrono però di alcune limitazioni. È infatti evidente che un'accelerazione causata da tale forza, pur avendo intensità superiore alla soglia prefissata, può non essere rilevata se la sua direzione si discosta significativamente dagli assi preferenziali di rilevamento. In questo caso, le componenti di tale accelerazione lungo gli assi preferenziali di rilevamento possono essere tutte minori della soglia prefissata.

Per maggiore chiarezza, si faccia riferimento alla figura 1, in cui sono illustrati un primo e un secondo asse preferenziale di rilevamento X, Y di un dispositivo inerziale bidirezionale, qui non mostrato, comprendente ad esempio due sensori inerziali MEMS lineari (aventi cioè un grado di libertà traslatorio); per entrambi gli assi preferenziali di rilevamento è fissata una stessa soglia S. La figura 1 mostra, inoltre, un'accelerazione avente modulo A maggiore della soglia S e formante un angolo α con il primo asse preferenziale di rilevamento X. Le componenti dell'accelerazione lungo gli assi preferenziali di rilevamento, qui indicate con A_x , A_y , sono pari a:

$$A_x = A \cos \alpha$$

CERZARO Elena
iscrizione Albo n° 426/BM/

$$A_y = A \cos (90^\circ - \alpha)$$

Nel caso più sfavorevole, a cui si riferisce la figura 1, l'angolo α misura 45° , per cui si ha:

$$A_x = A_y = A/\sqrt{2}$$

È quindi evidente che l'accelerazione non viene rilevata se:

$$A < S\sqrt{2} = S * 1.41$$

In altre parole, il rilevamento di un'accelerazione diretta può fallire anche se il modulo dell'accelerazione è considerevolmente maggiore della soglia S .

D'altra parte, in moltissimi casi il semplice abbassamento della soglia S non è soddisfacente, in quanto verrebbero rilevati anche disturbi di modesta intensità; e anche la ricostruzione del valore esatto dell'accelerazione mediante elaborazione analogica dei segnali forniti dai sensori inerziali non sarebbe accettabile, perché comporterebbe un assorbimento di potenza tale da annullare il risparmio dovuto all'uso di sensori inerziali MEMS.

Scopo della presente invenzione è superare le limitazioni descritte, migliorando il rilevamento delle forze e/o delle accelerazioni a cui il dispositivo inerziale è sottoposto.

Secondo la presente invenzione viene realizzata una attivazione produttive

CERBARO Emanuele
iscrizione Albo nr 426/BM



dispositivo inerziale multidirezionale a soglia multipla, come definito nella rivendicazione 1.

Per una migliore comprensione dell'invenzione, ne viene ora descritta una forma di realizzazione, a puro titolo di esempio non limitativo e con riferimento ai disegni allegati, nei quali:

- la figura 1 illustra grafici relativi a grandezze presenti in un dispositivo inerziale noto;

- la figura 2 è una vista schematica in pianta dall'alto di un sensore inerziale noto; e

- la figura 3 illustra uno schema a blocchi semplificato relativo a un dispositivo inerziale secondo la presente invenzione;

... - la figura 4 illustra grafici relativi a grandezze presenti nel dispositivo inerziale di figura 3; e

- la figura 5 mostra una vista in pianta dall'alto, parzialmente sezionata, di un apparecchio elettronico portatile incorporante il dispositivo inerziale di figura 3.

In figura 2, è illustrato per maggiore chiarezza un sensore inerziale 1, di tipo noto, avente un asse preferenziale di rilevamento A. In dettaglio, il sensore inerziale 1 comprende uno statore 2 e un massa mobile 3, fra loro collegati mediante molle 4 in modo che la massa mobile 3 possa traslare parallelamente al pri-

CIRIACO Elena
Istruzione Albo n° 426/BM

mo asse preferenziale di rilevamento A.

Lo statore 2 e la massa mobile 3 sono provvisti di una pluralità di primi e secondi elettrodi statorici 5', 5" e, rispettivamente, di una pluralità di elettrodi mobili 6. Ogni elettrodo mobile 6 è compreso fra due rispettivi elettrodi statorici 5', 5", ai quali è parzialmente affacciato; di conseguenza, ciascun elettrodo mobile 6 forma con i due elettrodi fissi 5', 5" adiacenti un primo e, rispettivamente, un secondo condensatore a facce piane e parallele. Inoltre, tutti i primi elettrodi statorici 5' sono collegati a un primo terminale statorico 1a e tutti i secondi elettrodi statorici 5" sono collegati a un secondo terminale statorico 1b, mentre gli elettrodi mobili 6 sono collegati a massa. Dal punto di vista elettrico, quindi, il sensore inerziale 1 è schematizzabile mediante un primo e un secondo condensatore equivalente 8, 9 (qui illustrati con linea a tratteggio), aventi primi terminali collegati al primo e, rispettivamente, al secondo terminale statorico 1a, 1b e secondi terminali collegati a massa. Inoltre, il primo e il secondo condensatore equivalente 8, 9 hanno capacità variabile e correlata alla posizione relativa della massa mobile 3 rispetto al rotore 2; in particolare, la capacità dei condensatori equivalenti 8, 9 a riposo sono uguali e presentano uno sbilanciamento

CERBARIO Emanuele
Iscrizione Albo n° 426/BM

ciamento in presenza di un'accelerazione orientata secondo l'asse preferenziale di rilevamento (in questo caso, il primo asse X).

Secondo quanto illustrato in figura 3, un dispositivo inerziale multidirezionale secondo la presente invenzione, indicato nel suo complesso con il numero di riferimento 10, comprende un primo e un secondo sensore inerziale 11, 12, accoppiati a un primo e, rispettivamente, a un secondo stadio di trasduzione 14, 15, e uno stadio di comparazione 16.

I sensori inerziali 11, 12 sono sensori lineari a sbilanciamento capacitivo, realizzati con tecnologia MEMS, del tipo descritto in precedenza con riferimento alla figura 1. In particolare, il primo e il secondo sensore inerziale 11, 12 hanno un primo e, rispettivamente, un secondo asse preferenziale di rilevamento X, Y fra loro ortogonali, formanti assi preferenziali di rilevamento del dispositivo inerziale 10.

Gli stadi di trasduzione 14, 15 comprendono ciascuno un convertitore C-V 17, un filtro 18, un nodo sottrattore 19 e un raddrizzatore 20.

Più in dettaglio, il convertitore C-V 17 del primo stadio di trasduzione 14, di per sé noto, è basato su un circuito integratore di carica differenziale e ha ingressi collegati al primo e al secondo terminale sta-

CEBARDI Elvira
Iscrizione Albo n° 426/BM

torico 11a, 11b del primo sensore inerziale 11. In pratica, il convertitore C-V 17 del primo stadio di traduzione 14 legge lo sbilanciamento capacitivo ΔC_x del primo sensore inerziale 11 e fornisce su una propria uscita 17a un primo segnale di accelerazione A_x , correlato alla componente di un'accelerazione A diretta secondo il primo asse preferenziale di rilevamento X e dovuta a forze agenti sul primo sensore inerziale 11 (si veda anche la figura 4). L'uscita 17a del convertitore C-V 17 è inoltre collegata a un ingresso non invertente del nodo sottrattore 19.

Il filtro 18, di tipo passa-basso, è collegato fra l'uscita 17a del convertitore C-V 17 e un ingresso invertente 19a del nodo sottrattore 19; in pratica, il filtro 18 estrae la componente continua del primo segnale di accelerazione A_x e fornisce in uscita un primo segnale di accelerazione statica A_{xs} , correlato alle sole accelerazioni dirette secondo il primo asse preferenziale di riferimento X e dovute a forze costanti, come la forza di gravità.

Il nodo sottrattore 19 ha un'uscita collegata al raddrizzatore 20 e fornente un primo segnale di accelerazione dinamica A_{xd} , correlato alle sole accelerazioni dirette secondo il primo asse preferenziale di riferimento X e dovute a forze variabili. In pratica, il

CERARO Elenco
fatturazione Albo n. 426/BM/



sottrattore 19 determina il primo segnale di accelerazione dinamica A_{xD} sottraendo il primo segnale di accelerazione statica A_{xs} dal primo segnali di accelerazione A_x .

Il raddrizzatore 20 è collegato fra l'uscita del nodo sommatore 19 e lo stadio di comparazione 16; inoltre, un'uscita del raddrizzatore 20 forma un'uscita 14a del primo stadio di trasduzione 14 e fornisce il valore assoluto $|A_{xD}|$ del primo segnale di accelerazione dinamica A_{xD} .

Nel secondo stadio di trasduzione 15, il convertitore C-V 17, il filtro 18, il nodo sottrattore 19 e il raddrizzatore 20 sono collegati fra loro come sopra descritto a proposito del primo stadio di trasduzione 14. Inoltre, il convertitore C-V 17 del secondo stadio di trasduzione 15 ha ingressi collegati al primo e al secondo terminale statorico 12a, 12b del secondo sensore inerziale 12. In pratica, il convertitore C-V 17 del secondo stadio di trasduzione 15 legge lo sbilanciamento capacitivo ΔC_y del secondo sensore inerziale 12 e fornisce sulla propria uscita 17a un secondo segnale di accelerazione A_y , correlato alla componente di un'accelerazione A diretta parallelamente al secondo asse preferenziale di rilevamento Y e dovuta alle forze agenti sul primo sensore inerziale 11 (figura 4). Inol-

CERRARO Elena
iscrizione Albo nr 426/BM

tre, il filtro 18 e il nodo sottrattore 19 forniscono un secondo segnale di accelerazione statica A_{Y_S} e, rispettivamente, un secondo segnale di accelerazione dinamica A_{Y_D} , correlati alle accelerazioni dirette parallelamente al secondo asse preferenziale di rilevamento Y e dovute alle forze costanti e, rispettivamente, variabili agenti sul secondo sensore inerziale 12; il raddrizzatore 20, la cui uscita forma un'uscita 20b del secondo stadio di trasduzione 15, fornisce il valore assoluto $|A_{Y_D}|$ del primo segnale di accelerazione dinamica A_{Y_D} .

Lo stadio di comparazione 16 comprende un primo comparatore di soglia superiore 21, un secondo comparatore di soglia superiore 22, un primo comparatore di soglia inferiore 23, un secondo comparatore di soglia inferiore 24, e un circuito logico di uscita 27, avente una porta AND 29 e una porta OR 30 a tre ingressi.

In dettaglio, il primo comparatore di soglia superiore 21 e il primo comparatore di soglia inferiore 23 hanno rispettivi ingressi collegati all'uscita 14a del primo stadio di trasduzione 14 e ricevono perciò il valore assoluto $|A_{X_D}|$ del primo segnale di accelerazione dinamica A_{X_D} ; il secondo comparatore di soglia superiore 22 e il secondo comparatore di soglia inferiore 24 hanno invece rispettivi ingressi collegati all'uscita 15a

del secondo stadio di trasduzione 15, in modo da ricevere il valore assoluto $|A_{xy}|$ del secondo segnale di accelerazione dinamica A_{yd} . Inoltre, il primo e il secondo comparatore di soglia superiore 21, 22 hanno uscite collegate a un primo e, rispettivamente, a un secondo ingresso 30a, 30b della porta OR 30, mentre il primo e il secondo comparatore di soglia inferiore 23, 24 hanno uscite collegate a un primo e, rispettivamente, a un secondo ingresso 29a, 29b della porta AND 29; l'uscita della porta AND 29 è collegata a un terzo ingresso 30c della porta OR 30 e l'uscita della porta OR 30 forma un'uscita 10a del dispositivo inerziale 10 e fornisce un segnale di riconoscimento R.

Il primo comparatore di soglia superiore 21 e il primo comparatore di soglia inferiore 23 forniscono in uscita rispettivamente un primo e un secondo segnale di superamento soglia Sx_h , Sx_l . In particolare, il primo e il secondo segnale di superamento soglia Sx_h , Sx_l vengono posti a un primo valore logico (alto), quando il valore assoluto $|A_{xd}|$ del primo segnale di accelerazione dinamica A_{xd} è maggiore di una prima soglia superiore x_h e, rispettivamente, di una prima soglia inferiore x_l , che è più bassa della prima soglia superiore x_h (si veda anche la figura 4); e a un secondo valore logico (basso) in caso contrario.

CERARO Elena
iscrizione Albo nr 426/BM

Il secondo comparatore di soglia superiore 22 e il secondo comparatore di soglia inferiore 24 forniscono in uscita rispettivamente un terzo e un quarto segnale di superamento soglia SY_H , SY_L . Il terzo segnale e il quarto segnale di superamento soglia SY_H , SY_L vengono posti al primo valore logico (alto), quando il valore assoluto $|A_{YD}|$ del secondo segnale di accelerazione dinamica A_{YD} è maggiore di una seconda soglia superiore Y_H e, rispettivamente, di una seconda soglia inferiore Y_L , che è più bassa della seconda soglia superiore Y_H ; e al secondo valore logico (basso) in caso contrario.

Il circuito logico di uscita 27, quindi, implementa la seguente funzione combinatoria:

$$R = SX_H \text{ OR } SY_H \text{ OR } (SX_L \text{ AND } SY_L).$$

In pratica, il segnale di riconoscimento viene posto al primo valore logico (alto) quando si verifica almeno una delle seguenti condizioni:

- il valore assoluto $|A_{XD}|$ del primo segnale di accelerazione dinamica A_{XD} è maggiore della prima soglia superiore X_H ;
- il valore assoluto $|A_{YD}|$ del secondo segnale di accelerazione dinamica A_{YD} è maggiore della seconda soglia superiore Y_H ; e
- il valore assoluto $|A_{XD}|$ del primo segnale di accelerazione dinamica A_{XD} e il valore assoluto $|A_{YD}|$ del

CERRARO Emanuele
iscrizione Albo n. 426/BMI



secondo segnale di accelerazione dinamica A_{YD} sono maggiori della prima soglia inferiore X_L e, rispettivamente, della seconda soglia inferiore Y_L .

In caso contrario, il segnale di riconoscimento R è posto al secondo valore logico (basso).

Pertanto, il rilevamento di una accelerazione dovuta a una forza agente sul dispositivo inerziale 10 è associato al primo valore logico del segnale di riconoscimento R.

Nella preferita forma di attuazione descritta (figura 4), la prima e la seconda soglia X_H , Y_H sono uguali fra loro e la prima e la seconda soglia inferiore X_L , Y_L sono uguali fra loro; inoltre, il rapporto fra la soglia superiore X_H e la prima soglia inferiore X_L e il rapporto fra la seconda soglia superiore Y_H e la seconda soglia inferiore Y_L sono sostanzialmente pari a $1/\sqrt{2}$. La prima e la seconda soglia superiore X_H , Y_H rappresentano il minimo valore assoluto che una accelerazione deve avere per poter essere rilevata, quando è diretta parallelamente al primo o al secondo asse preferenziale di rilevamento X, Y.

In pratica, le componenti di accelerazione dinamica secondo ciascuno degli assi preferenziali di rilevamento X, Y sono confrontate con una rispettiva soglia superiore (X_H , Y_H) e una rispettiva soglia inferiore

CERBARIO Elmo
iscrizione Albo n° 426/BM)

(X_L, Y_L) . Se in almeno uno dei due casi la soglia superiore viene superata, il dispositivo inerziale 10 rileva comunque un'accelerazione e dunque l'azione di una forza; diversamente, l'accelerazione viene riconosciuta se le componenti dirette parallelamente agli assi preferenziali di rilevamento X , Y sono contemporaneamente maggiori delle rispettive soglie inferiori.

Nella preferita forma di attuazione descritta, in particolare, un'accelerazione A (figura 4) formante un angolo di 45° con gli assi preferenziali di rilevamento X , Y e valore assoluto superiore alla prima e alla seconda soglia superiore X_H , Y_H viene sempre rilevata, mentre un'accelerazione avente valore assoluto inferiore alla prima e alla seconda soglia inferiore X_L , Y_L non viene mai rilevata. Inoltre, il massimo errore possibile (ossia la il massimo valore assoluto per cui il rilevamento può fallire) si verifica in presenza delle accelerazioni A' , A'' di figura 4. Nel caso dell'accelerazione A' , indicando con $|A_{ERR}|$ il massimo errore possibile, si ha:

$$|A_{ERR}| = \sqrt{X_L^2 + Y_H^2} = \sqrt{X_L^2 + X_H^2} = \sqrt{(X_H/\sqrt{2})^2 + X_H^2}$$

$$|A_{ERR}| = X_H\sqrt{3/2} = X_H * 1,22$$

Come risulta chiaramente da quanto sopra descritto, il dispositivo inerziale secondo l'invenzione permette vantaggiosamente di migliorare l'efficienza di

rilevamento delle accelerazioni e di ridurre in modo consistente il massimo errore che può essere commesso. Grazie all'impiego di due soglie per ogni asse preferenziale di rilevamento, è infatti possibile rilevare accelerazioni con direzioni significativamente diverse dagli assi preferenziali di rilevamento, anche quando nessuna delle soglie superiori viene raggiunta.

Il dispositivo inerziale descritto, inoltre, è particolarmente adatto a essere impiegato come dispositivo di riattivazione da stand-by in apparecchi elettronici portatili, quali telefoni cellulari o calcolatori palmari. Al fine di minimizzare i consumi e così aumentare l'autonomia, tali apparecchi vengono infatti posti in stand-by dopo un periodo di inattività. Con riferimento alla figura 5, un apparecchio elettronico portatile 30 (qui un telefono cellulare) incorporante il dispositivo inerziale 10 secondo l'invenzione può essere automaticamente riportato nello stato attivo appena viene rilevato un movimento ossia quando il segnale di riconoscimento R si porta al primo valore logico (ad esempio, quando l'apparecchio viene afferrato da un utente). Vantaggiosamente, i segnali di accelerazione dinamica A_{xD} , A_{yD} forniti dagli stadi di trasduzione 14, 15 del dispositivo inerziale 10 sono correlati alle sole accelerazioni dovute a forze variabili e, in prati-

ca, sono diversi da zero soltanto quando l'apparecchio 30 viene mosso, in particolare quando viene impugnato per essere utilizzato. Si noti che, poiché l'apparecchio 30 può essere variamente orientato sia durante l'uso, sia quando non viene impiegato, non necessariamente le componenti della forza di gravità lungo gli assi preferenziali di rilevamento X, Y sono sempre costanti e possono essere non nulle anche quando l'apparecchio 30 non viene mosso. Tuttavia, finché l'apparecchio 1 rimane in quiete, la forza di gravità fornisce contributi costanti ai segnali di accelerazione A_x , A_y , ma contributo nullo ai segnali di accelerazione dinamica A_{x0} , A_{y0} . Quando invece l'apparecchio 30 viene mosso, anche la forza di gravità può fornire un contributo ai segnali di accelerazione dinamica A_{xd} , A_{yd} , in quanto può variare l'orientazione degli assi preferenziali di riconoscimento X, Y rispetto alla verticale (ossia rispetto alla direzione della forza di gravità). Dunque, il movimento dovuto all'intervento dell'utente viene rilevato in modo preciso.

Inoltre, è vantaggioso l'impiego di sensori inerziali di tipo MEMS, che sono estremamente sensibili, hanno ingombro ridotto, possono essere realizzati a costi relativamente bassi e, soprattutto, hanno consumi praticamente trascurabili.



Risulta infine evidente che al dispositivo descritto possono essere apportate modifiche e varianti, senza uscire dall'ambito della presente invenzione.

In particolare, il dispositivo di attivazione 10 potrebbe avere un terzo asse preferenziale di rilevamento, non parallelo e preferibilmente ortogonale ai primi due, e comprendere un sensore inerziale e uno stadio di trasduzione per rilevare le accelerazioni parallele a tale terzo asse. Inoltre, è possibile utilizzare un unico sensore inerziale con più grado di libertà, in luogo di una pluralità di sensori inerziali con un unico grado di libertà.

È inoltre possibile prevedere un unico stadio di trasduzione, collegabile in sequenza alle uscite dei sensori inerziali (o del sensore inerziale) mediante un multiplexer; in questo caso, i segnali forniti in sequenza dallo stadio di trasduzione, relativi a diversi assi preferenziali di rilevamento, possono essere temporaneamente memorizzati in un registro e quindi forniti a un istante prefissato allo stadio di comparazione 16.

CERIARO Elena
iscrizione Albo n° 426/BM

R I V E N D I C A Z I O N I

1. Dispositivo inerziale multidirezionale avente una pluralità di assi preferenziali di rilevamento (X, Y) e comprendente:

mezzi sensori inerziali (11, 12), sensibili ad accelerazioni dirette parallelamente a detti assi preferenziali di rilevamento (X, Y);

mezzi di trasduzione (14, 15), accoppiati a detti mezzi sensori inerziali (11, 12) e fornenti una pluralità di segnali di accelerazione ($|A_{x0}|$, $|A_{y0}|$) correlati ciascuno a un'accelerazione parallela a un rispettivo detto asse preferenziale di rilevamento (X, Y);

primi mezzi di confronto (21, 24, 30), collegati a detti mezzi di trasduzione (14, 15) e fornenti un prefissato valore logico (R, alto) quando almeno uno di detti segnali di accelerazione ($|A_{x0}|$, $|A_{y0}|$) è maggiore di una rispettiva soglia superiore (X_H , Y_H);

caratterizzato dal fatto di comprendere:

secondi mezzi di confronto (22, 23, 29), collegati a detti mezzi di trasduzione (14, 15) e a detti primi mezzi di confronto (21, 24, 30) per fornire detto prefissato valore logico (R, alto) quando ciascuno di detti segnali di accelerazione ($|A_{x0}|$, $|A_{y0}|$) è maggiore di una rispettiva soglia inferiore (X_L , Y_L), che è minore della rispettiva soglia superiore (X_H , Y_H).

CERDARO Elena
Iscrizione Albo n° 426/BM

2. Dispositivo secondo la rivendicazione 1, caratterizzato dal fatto che detti primi mezzi di confronto (21, 24, 30) comprendono, per ciascun detto asse preferenziale di rilevamento (X, Y), un rispettivo primo comparatore (21, 24), avente una rispettiva detta soglia superiore (X_H , Y_H) e ricevente un rispettivo detto segnale di accelerazione ($|A_{XD}|$, $|A_{YD}|$), e almeno una prima porta logica (30), collegata a ciascun primo comparatore (21, 24).

3. Dispositivo secondo la rivendicazione 2, caratterizzato dal fatto che detti secondi mezzi di confronto (22, 23, 29) comprendono, per ciascun detto asse preferenziale di rilevamento (X, Y), un rispettivo secondo comparatore (22, 23), avente una rispettiva detta soglia inferiore (X_L , Y_L) e ricevente un rispettivo detto segnale di accelerazione ($|A_{XD}|$, $|A_{YD}|$), e almeno una seconda porta logica (29), collegata a ciascun secondo comparatore (22, 23).

4. Dispositivo secondo una qualsiasi delle rivendicazioni precedenti, caratterizzato dal fatto che dette soglie superiori (X_H , Y_H) sono fra loro uguali (X_H , Y_H) e dette soglie inferiori (X_L , Y_L) sono fra loro uguali.

5. Dispositivo secondo una qualsiasi delle rivendicazioni precedenti, caratterizzato dal fatto che il

rapporto fra la soglia superiore (X_H , Y_H) e la soglia inferiore (X_L , Y_L) corrispondenti a uno stesso di detti assi preferenziali di riferimento (X , Y) è sostanzialmente pari a $1/\sqrt{2}$.

6. Dispositivo secondo una qualsiasi delle rivendicazioni precedenti, caratterizzato dal fatto che detti mezzi sensori inerziali (11, 12) comprendono almeno un sensore micro-elettrō-meccanico a sbilanciamento capacitivo.

7. Dispositivo secondo la rivendicazione 6, caratterizzato dal fatto che detti mezzi sensori inerziali (11, 12) comprendono un sensore micro-elettro-meccanico a sbilanciamento capacitivo per ciascuno di detti assi preferenziali di rilevamento (X , Y).

8. Dispositivo secondo la rivendicazione 6 o 7, caratterizzato dal fatto che detti mezzi di trasduzione (14, 15) comprendono almeno un convertitore C-V (17), collegabile a detto almeno un sensore micro-elettro-meccanico (11, 12), un nodo sottrattore (19), avente un ingresso non invertente collegato a un'uscita di detto convertitore C-V (17) e un ingresso invertente, un filtro (18), collegato fra detta uscita di detto convertitore C-V (17) e detto ingresso invertente di detto nodo sottrattore (19), e un raddrizzatore (20) collegato a un'uscita di detto nodo sottrattore (19) e fornente al-

CESARO Elena
Iscrizione Albo nr 426/BM



meno un rispettivo detto segnale di accelerazione ($|A_{xD}|$, $|A_{yD}|$).

9. Apparecchio elettronico portatile comprendente un dispositivo di riattivazione da stand-by, caratterizzato dal fatto che detto dispositivo di riattivazione da stand-by comprende un dispositivo inerziale multidirezionale (10) realizzato secondo una qualsiasi delle rivendicazioni 1-8.

10. Metodo per rilevare lo stato di moto di un dispositivo, comprendente le fasi di:

generare una pluralità di segnali di accelerazione ($|A_{xD}|$, $|A_{yD}|$) correlati ciascuno a un'accelerazione parallela a un rispettivo asse preferenziale di rilevamento (X, Y); e

fornire un prefissato valore logico (R, alto) quando almeno uno di detti segnali di accelerazione (A_{xD} , A_{yD}) è maggiore di una rispettiva soglia superiore (X_H , Y_H);

caratterizzato dal fatto di comprendere la fase di fornire un prefissato valore logico (R, alto) quando ciascuno di detti segnali di accelerazione (A_{xD} , A_{yD}) è maggiore di una rispettiva soglia inferiore (X_L , Y_L), che è minore della rispettiva soglia superiore (X_H , Y_H).

11. Metodo secondo la rivendicazione 10, caratter-

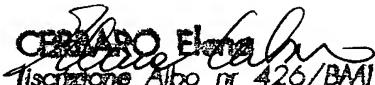
CERIARO Emanuele
Nascita: Albo n. 426/BMI

rizzato dal fatto che dette soglie superiori (X_H , Y_H) sono fra loro uguali (X_H , Y_H) e dette soglie inferiori (X_L , Y_L) sono fra loro uguali.

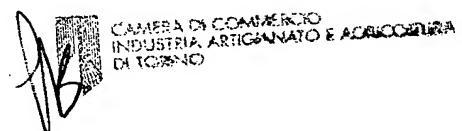
12. Metodo secondo la rivendicazione 10 o 11, caratterizzato dal fatto che il rapporto fra la soglia superiore (X_H , Y_H) e la soglia inferiore (X_L , Y_L) corrispondenti a uno stesso di detti assi preferenziali di riferimento (X , Y) è sostanzialmente pari a $1/\sqrt{2}$.

13. Dispositivo inerziale multidirezionale, sostanzialmente come descritto con riferimento alle figure annesse.

p.i.: STMICROELECTRONICS S.R.L.


CESARO' Elena
Iscrizione Albo n° 426/BMI

CESARO' Elena
Iscrizione Albo n° 426/BMI



T0 2003A 000142

Caso 02-CA-422/GC

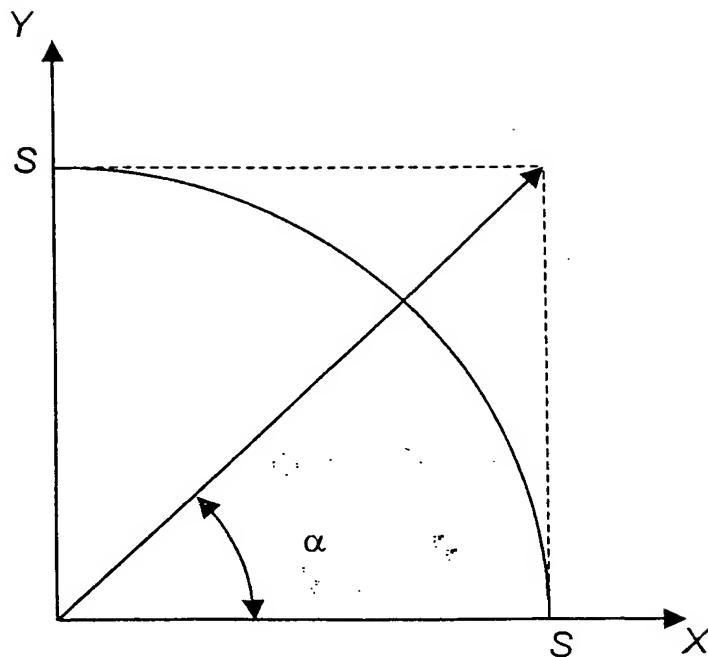


Fig. 1

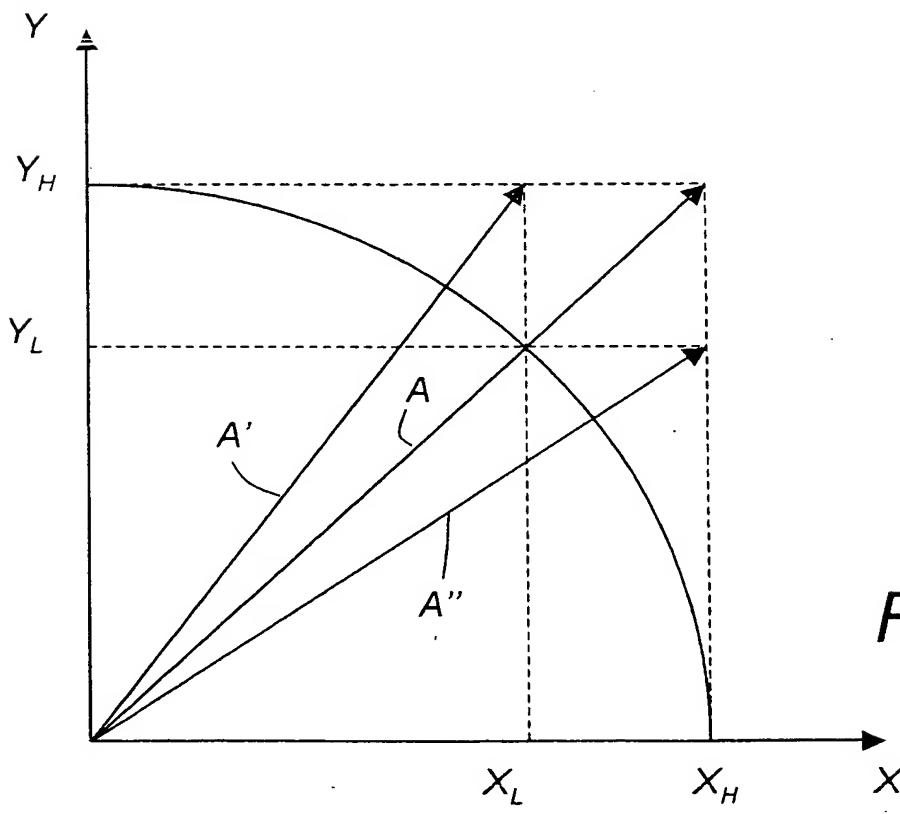


Fig. 4

p.i.: STMICROELECTRONICS S.R.L.

Giuliano Elmi
CELESTINE
Iscrizione Albo nr 426/BAN



CAMERA DI COMMERCIO
INDUSTRIA ARTIGIANATO E AGRICOLTURA
DI TORINO

BEST AVAILABLE COPY

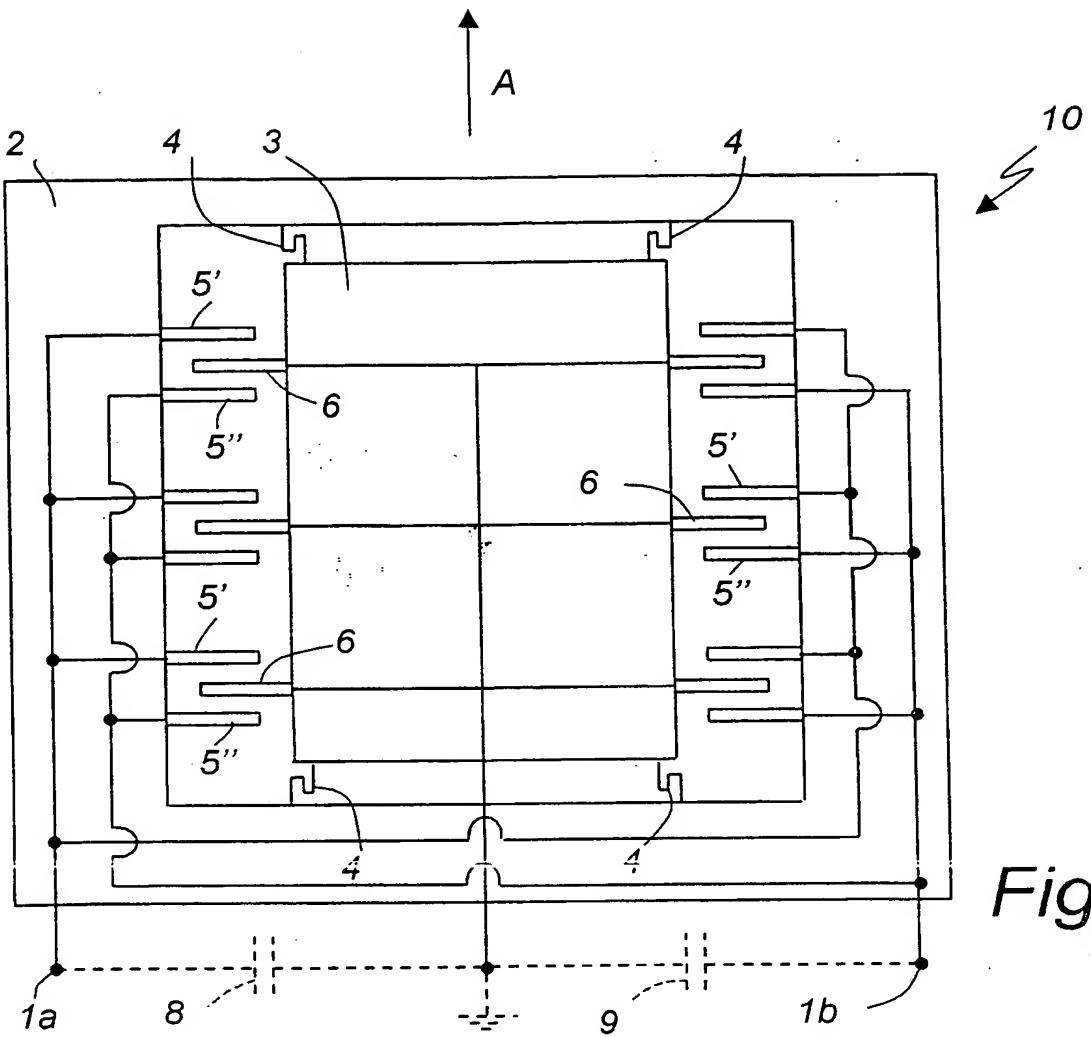


Fig. 2

BEST AVAILABLE COPY

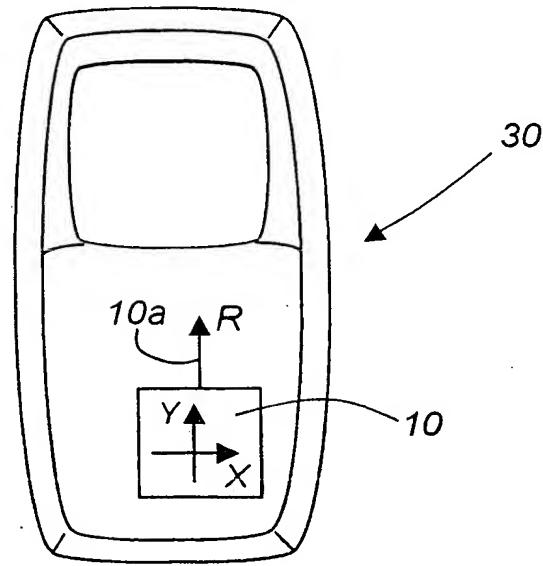


Fig. 5



TO 2003A 000142

Caso 02-CA-422/GC

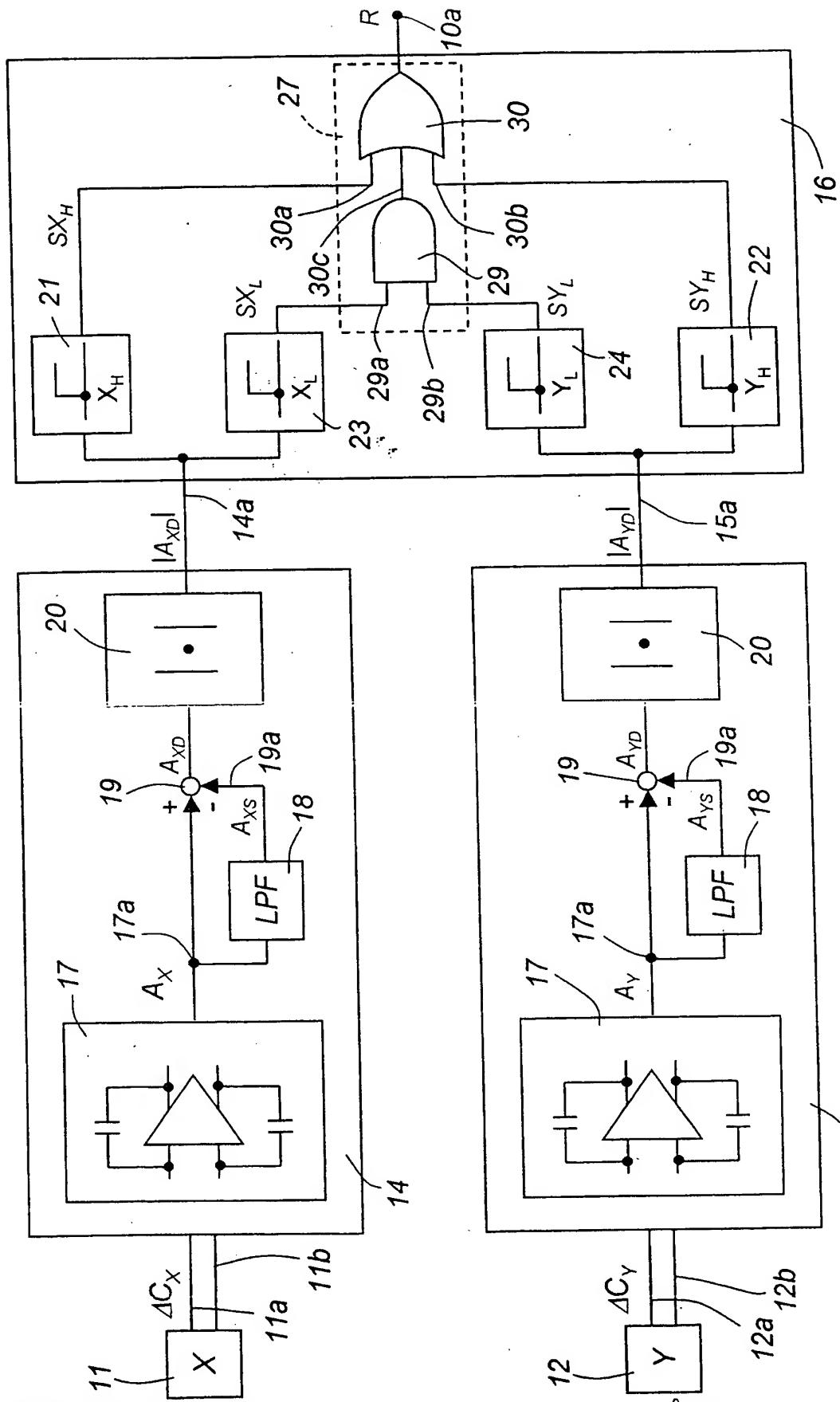


Fig. 3

p.i.: STMICROELECTRONICS S.R.L.

CEPADO Elettronica
Iscrizione Albo nr 426/BMI

CAMERÀ DI COMMERCIO
INDUSTRIA ARTIGIANATO E AGRICOLTURA
DI TORINO

BEST AVAILABLE COPY